

特許協力条約

発信人 日本国特許庁 (国際予備審査機関)

出願人代理人
神保 泰三

様

あて名

〒 530-0043
大阪府大阪市北区天満4丁目14番19号
天満パークビル 神保特許事務所

PCT見解書

(法第13条)
[PCT規則66]

発送日
(日.月.年)

29. 6. 2004

出願人又は代理人
の書類記号 F1030531WO00

応答期間
上記発送日から 2 月以内

国際出願番号
PCT/JPO3/12176

国際出願日
(日.月.年) 24. 09. 03

優先日
(日.月.年) 27. 09. 02

国際特許分類 (IPC) Int cl⁷ H04N13/00 H04N7/14

出願人 (氏名又は名称)
三洋電機株式会社

- これは、この国際予備審査機関が作成した 1 回目の見解書である。
- この見解書は、次の内容を含む。
 - ☒ 見解の基礎
 - ☐ 優先権
 - ☐ 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解の不作成
 - ☒ 発明の単一性の欠如
 - ☒ 法第13条 (PCT規則66.2(a)(ii)) に規定する新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての見解、それを裏付けるための文献及び説明
 - ☒ ある種の引用文献
 - ☐ 国際出願の不備
 - ☐ 国際出願に対する意見
- 出願人は、この見解書に応答することが求められる。
いつ? 上記応答期間を参照すること。この応答期間に間に合わないときは、出願人は、法第13条 (PCT規則66.2(d)) に規定するとおり、その期間の経過前に国際予備審査機関に期間延長を請求することができる。ただし、期間延長が認められるのは合理的な理由があり、かつスケジュールに余裕がある場合にに限られることに注意されたい。
どのように? 法第13条 (PCT規則66.3) の規定に従い、答弁書及び必要な場合には、補正書を提出する。補正書の様式及び言語については、法施行規則第62条 (PCT規則66.8及び66.9) を参照すること。
なお 補正書を提出する追加の機会については、法施行規則第61条の2 (PCT規則66.4) を参照すること。補正書及び/又は答弁書の審査官による考慮については、PCT規則66.4の2を参照すること。審査官との非公式の連絡については、PCT規則66.6を参照すること。
応答がないときは、国際予備審査報告は、この見解書に基づき作成される。
- 国際予備審査報告作成の最終期限は、PCT規則69.2の規定により 27. 01. 2005 である。

名称及びあて先
日本国特許庁 (IPEA/JP)
郵便番号100-8915
東京都千代田区霞が関三丁目4番3号

特許庁審査官 (権限のある職員)
酒井 伸芳

5P 8425

電話番号 03-3581-1101 内線 3580

I. 見解の基礎

1. この見解書は下記の出願書類に基づいて作成された。(法第6条(PCT14条)の規定に基づく命令に回答するために提出された差替え用紙は、この見解書において「出願時」とする。)

☒ 出願時の国際出願書類

- | | | | |
|-------------------------------------|---------|--------|----------------------|
| <input type="checkbox"/> 明細書 | 第 _____ | ページ、 | 出願時に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 明細書 | 第 _____ | ページ、 | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 明細書 | 第 _____ | ページ、 | 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 請求の範囲 | 第 _____ | 項、 | 出願時に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 請求の範囲 | 第 _____ | 項、 | PCT19条の規定に基づき補正されたもの |
| <input type="checkbox"/> 請求の範囲 | 第 _____ | 項、 | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 請求の範囲 | 第 _____ | 項、 | 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 図面 | 第 _____ | ページ/図、 | 出願時に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 図面 | 第 _____ | ページ/図、 | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 図面 | 第 _____ | ページ/図、 | 付の書簡と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 明細書の配列表の部分 | 第 _____ | ページ、 | 出願時に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 明細書の配列表の部分 | 第 _____ | ページ、 | 国際予備審査の請求書と共に提出されたもの |
| <input type="checkbox"/> 明細書の配列表の部分 | 第 _____ | ページ、 | 付の書簡と共に提出されたもの |

2. 上記の出願書類の言語は、下記に示す場合を除くほか、この国際出願の言語である。

上記の書類は、下記の言語である _____ 語である。

- ☐ 国際調査のために提出されたPCT規則23.1(b)にいう翻訳文の言語
- ☐ PCT規則48.3(b)にいう国際公開の言語
- ☐ 国際予備審査のために提出されたPCT規則55.2または55.3にいう翻訳文の言語

3. この国際出願は、ヌクレオチド又はアミノ酸配列を含んでおり、次の配列表に基づき見解書を作成した。

- ☐ この国際出願に含まれる書面による配列表
- ☐ この国際出願と共に提出された磁気ディスクによる配列表
- ☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された書面による配列表
- ☐ 出願後に、この国際予備審査(または調査)機関に提出された磁気ディスクによる配列表
- ☐ 出願後に提出した書面による配列表が出願時における国際出願の開示の範囲を超える事項を含まない旨の陳述書の提出があった
- ☐ 書面による配列表に記載した配列と磁気ディスクによる配列表に記載した配列が同一である旨の陳述書の提出があった。

4. 補正により、下記の書類が削除された。

- ☐ 明細書 第 _____ ページ
- ☐ 請求の範囲 第 _____ 項
- ☐ 図面 図面の第 _____ ページ/図

5. ☐ この見解書は、補充欄に示したように、補正が出願時における開示の範囲を越えてされたものと認められるので、その補正がされなかったものとして作成した。(PCT規則70.2(c))

V. 新規性、進歩性又は産業上の利用可能性についての法第13条（PCT規則66.2(a)(ii)に定める見解、それを裏付ける文献及び説明

1. 見解

新規性 (N)	請求の範囲	1, 2, 5-15	有
	請求の範囲	3, 4, 16	無
進歩性 (IS)	請求の範囲	1, 2, 9-15	有
	請求の範囲	3-8, 16	無
産業上の利用可能性 (IA)	請求の範囲	1-16	有
	請求の範囲		無

2. 文献及び説明

- 文献1: JP 09-289655 A (富士通株式会社)
1997. 11. 04
- 文献2: JP 09-139829 A (松下電器産業株式会社)
1997. 05. 27
- 文献3: JP 10-108152 A (三洋電器株式会社)
1998. 04. 24
- 文献4: JP 2002-027495 A (ソニー株式会社)
2002. 01. 25
- 文献5: JP 2001-235534 A (日本電信電話株式会社)
2001. 08. 31

特許請求の範囲1、2に係る発明について
国際調査報告に引用された何れの文献にも、相手先端末が立体視対応機種か否かの判断を中継局が行う点が記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。

特許請求の範囲3、16に係る発明について
国際調査報告で引用された文献3の図面第1図、段落番号0015に記載されているので、新規性、進歩性を有しない。

特許請求の範囲4に係る発明について
文献4の第3頁右欄第24-30行に記載されているので、新規性、進歩性を有しない。

特許請求の範囲5-8に係る発明について
文献3と国際調査報告で引用された文献5とにより進歩性を有しない。文献5の第10頁左欄第8-14行に記載された、位置を知る技術を文献3の装置に適用することは当業者にとって容易である。

IV. 発明の単一性の欠如

1. 請求の範囲の減縮又は追加手数料の納付の求め（様式PCT/1PEA/405）に対して、出願人は、

- ☐ 請求の範囲を減縮した。
- ☐ 追加手数料を納付した。
- ☐ 追加手数料の納付と共に異議を申立てた。
- ☐ 請求の範囲の減縮も、追加手数料の納付もしなかった。

2. 国際予備審査機関は、次の理由により発明の単一性の要件を満たしていないと判断したが、PCT規則68.1の規定に従い、請求の範囲の減縮及び追加手数料の納付を出願人に求めないこととした。

請求項1、2は、相手先端末が立体視対応機種か否かの判断を中継局が行う複数画像送信方法に関するものである。

請求項3、8-16は、立体視用の画像データの通信ネットワークへの送に関するものである。

請求項4、8-16は、撮影対象との距離測定に関するものである。

請求項5-7、8-16は、詳細位置情報の提示に関するものである。

3. したがって、この見解書を作成するに際して、国際出願の次の部分を、国際予備審査の対象にした。

☒ すべての部分

☐ 請求の範囲 _____ に関する部分

VI. ある種の引用文献

1. ある種の公表された文書(PCT規則70.10)

出願番号 特許番号	公知日 (日. 月. 年)	出願日 (日. 月. 年)	優先日 (有効な優先権の主張) (日. 月. 年)
JP 2003-051872 A 「P X」	2003. 02. 21	2001. 08. 07	

2. 書面による開示以外の開示(PCT規則70.9)

書面による開示以外の開示の種類	書面による開示以外の開示の日付 (日. 月. 年)	書面による開示以外の開示に言及している 書面の日付 (日. 月. 年)

補充欄 (いずれかの欄の大きさが足りない場合に使用すること)

第 V 欄の続き

特許請求の範囲 9 - 15 に係る発明について

国際調査報告に引用された何れの文献にも、一つのカメラを具備すると共に他の一つのカメラを着脱自在に具備できる端子を備える点、及び、一つのカメラを具備すると共に他のカメラ機器を遠隔操作する点が記載されておらず、当業者にとって自明なものでもない。

REPLY

Mr. Sakai, Examiner of the Patent Office

1. Identification of the International Application

International Application No. PCT/JP2003/012176

2. Applicant

Name SANYO ELECTRIC CO., LTD.

Address 5-5, Keihanhondori 2-chome

Moriguchi-shi, Osaka 570-8677 JAPAN

Nationality JAPAN

Address JAPAN

3. Agent

Name (10584) Patent Attorney JIMBO Taizo

Address Tenmapark Bldg, 8F

14-19, Tenma 4-chome

Kita-ku, Osaka-shi, Osaka

530-0043 Japan

4. Date of Notice 29.6.2004

5. Arguments

We cannot approve the judgment of Examiner that the inventions of claims 5 to 8 of the present application have no inventive steps.

(The invention of claim 5)

The invention of claim 5 is characterized in "comprising a stereoscopic camera means for obtaining a plurality of image data for the stereoscopic vision by executing a simultaneous

photographing, a means for generating three-dimensional data on the basis of said plurality of image data for the stereoscopic vision, a means for carrying out an approximate measuring of location information, and a means for obtaining detailed location information on the basis of a correspondence between three-dimensional map data of a present location obtained by said approximate measuring, and three-dimensional data formed of said plurality of image data for the stereoscopic vision, and presenting the information to a user."

On the contrary, the invention in the cited document 5 recognizes an object on target from a photographed image, retrieves the location information of the object on target from a database, and derives position correction data on the basis of latitudinal and longitudinal information as well as GPS information. For example, if X building is in the photographed image, the object on target is recognized as "X building" (determination of the name of the object on target). After that, position correction data is derived on the basis of the latitudinal and longitudinal information on the X building and the GPS information. A means for measuring three-dimensional position disclosed in the cited document 5 is a means for measuring a position by three-dimension including the GPS, etc., and the means corresponds to a means for carrying out an approximate measuring of location information according to the present application.

Moreover, the invention in the cited document 5 is not provided with a means for generating three-dimensional data on the basis of a plurality of image data. The invention of claim 5 of the present application obtains detailed location information by a contrast between three-dimensional map data of the location identified by the approximate measuring, and three-dimensional data obtained on the basis of the plurality of image data. That is, a photographing point (that is, detailed location information) is calculated on the basis of correspondence (substantial correspondence) of an object in a space obtained by photographing with an object in a space on the three-dimensional map data. This is a contrast between the three-dimensional map data and the three-dimensional data. As a result, a process for determining the name of the object on target is unnecessary. Moreover, in the cited document, it is impossible to obtain precise location information even if the latitude and longitude of the object on target are contrasted with the GPS location information, since it is unclear to tell the distance from the photographing point to the object on target. On the contrary, in the invention according to the present application, if the precision of the aforementioned three-dimensional data is enhanced and the three-dimensional map data is prepared in abundance, the precision of the location information increases all the more. As a result, perfect location information is obtained in theory.

Conclusion

In this way, the invention of claim 5 of the present application and the invention in the cited document 5 are totally different. Accordingly, even if the art in the cited document 5 is applied to the device in the cited document 3, the invention of claim 5 of the present invention cannot be reached. Furthermore, the inventions of claims 6 to 8 of the present application are dependent on claim 5 of the present application. Therefore, we believe to receive an international preliminary examination report to the effect that the inventions of claims 5 to 8 of the present application have inventive steps, too.